MANUALE DI ISTRUZIONI

DY8919

SPECIFICHE DY8919 E-RAZOR 250

Lunghezza: 420 mm
Diametro rotore principale: 438 mm
Diametro rotore di coda: 105 mm
Altezza: 161 mm
Peso con batteria: 300 g
Batteria: Li-Po 7.4V 850 mAh 15C
Motore: Brushless 4800KV
Radiocomando: 6 canali 2.4 GHz
ESC: 12A brushless
Carica batterie: bilanciato
Ricevente: 6 canali 2.4 GHz
Servocomandi: 4 pezzi x 7 g

AVVERTENZE

In quanto piloti di questo elicottero, voi siete i soli responsabili di un utilizzo consapevole che non metta in pericolo voi o altri o possa danneggiare la proprietà o le cose altrui.

Questo modello è controllato da un segnale radio che è soggetto a interferenze da una varietà di sorgenti esterne al vostro controllo. Queste interferenze possono essere causa di una momentanea perdita di controllo del mezzo, per questo motivo è consigliabile mantenere una distanza di sicurezza da tutte le cose e le persone durante l'utilizzo per scongiurare la possibilità di collisioni o lesioni.

1 Non utilizzare mai il modello con batterie scariche nel radiocomando.

2 Evitare di utilizzare il modello in strade dove potrebbero verificarsi danni o lesioni. Utilizzare sempre il modello in un'area aperta lontana da auto, traffico o persone. Non utilizzare per nessun motivo il modello in aree frequentate da altre persone.

3 Seguire scrupolosamente le indicazioni e gli avvisi forniti in questo manuale per questo prodotto e per tutti gli accessori (carica batterie, batterie ricaricabili, etc.) che andrete a utilizzare.

4 Mantenere tutte le piccole parti, le parti elettriche e qualsiasi componente possa essere pericoloso, lontano dalla portata dei bambini. L'umidità può danneggiare i componenti elettronici. Evitare l'esposizione all'acqua per tutto l'equipaggiamento che non sia stato appositamente studiato per questo scopo.

5 Non leccare o mettersi una qualsiasi parte del modello in bocca perché questo potrebbe essere causa di lesioni gravi, anche mortali.

CONTENUTO DELLA CONFEZIONE

1. Elicottero MyEvo E-RAZOR 250 (DY8919) Pronto al volo
2. Radiocomando e ricevente 6 canali 2.4 GHz
3. Adattatore AC / DC per carica batterie
4. Batteria Li-Po 7.4V 850 mAh 15C
5. Carica batterie bilanciato

RICARICA DELLE BATTERIE E AVVERTENZE

E' importante che utilizziate solo il carica batterie bilanciato incluso nella confezione per ricaricare la batteria Li-Po a corredo dell'elicottero. La batteria fornita è equipaggiata con uno speciale circuito di protezione e monta un connettore compatibile solamente con questo carica batterie.
Tentare di ricaricare la batteria con un diverso carica batterie o con un carica batterie non compatibile con le batterie Li-Po potrebbe danneggiarle gravemente.
Prima di procedere, poi, si consiglia di leggere approfonditamente tutto il manuale e in particolare le sezioni riguardanti le batterie.
Il carica batterie incluso dovrebbe riuscire a caricare una batteria Li-Po quasi completamente scarica in circa un'ora e mezza, due ore. In certi casi il tempo di carica potrebbe essere inferiore se la batteria fosse ancora parzialmente carica.

Non lasciare mai le batterie incustodite durante il processo di ricarica.

ATTENZIONE:

La batteria fornita a corredo dell'elicottero arriverà parzialmente carica. Per questo motivo la carica iniziale potrebbe durare un tempo inferiore rispetto a quanto indicato nel paragrafo precedente.
Il caricatore richiede 3 Ampere di corrente e una tensione tra 11.5V e 15V DC, che può essere ottenuta dall'adattatore AC DC da 12V.
Non tentare mai di collegare direttamente il caricatore bilanciato a una presa di corrente AC senza l'utilizzo dell'apposito adattatore.

MANUALE DEL RADIOCOMANDO

Antenna

LED di stato

Indicatore carica batteria

Manopola regolazione V2

Manopola regolazione V1

Motore ON/OFF

Switch volo normale o 3D

Trim Throttle

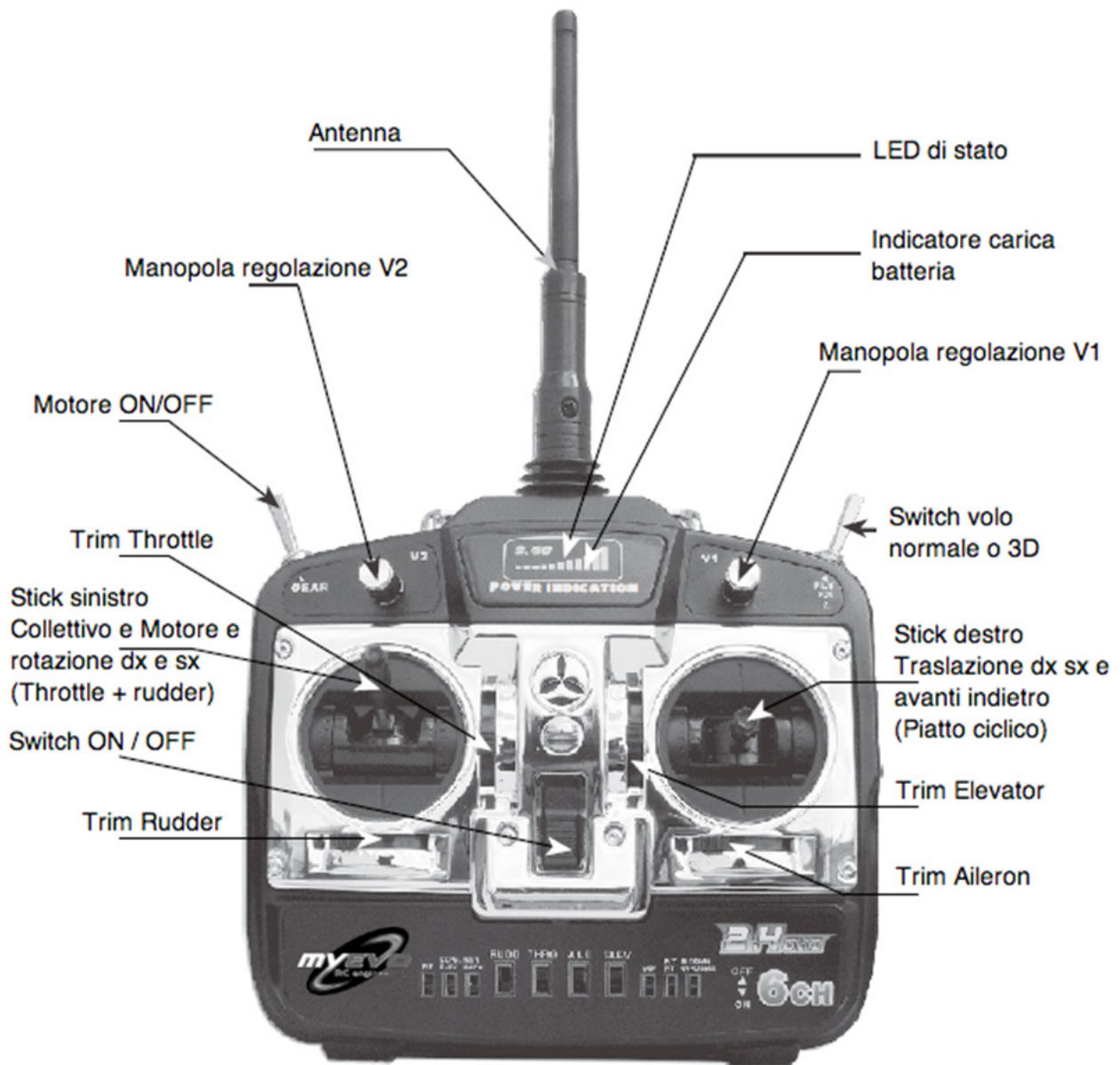
Stick sinistro Collettivo e Motore e rotazione dx e sx (Throttle + rudder)

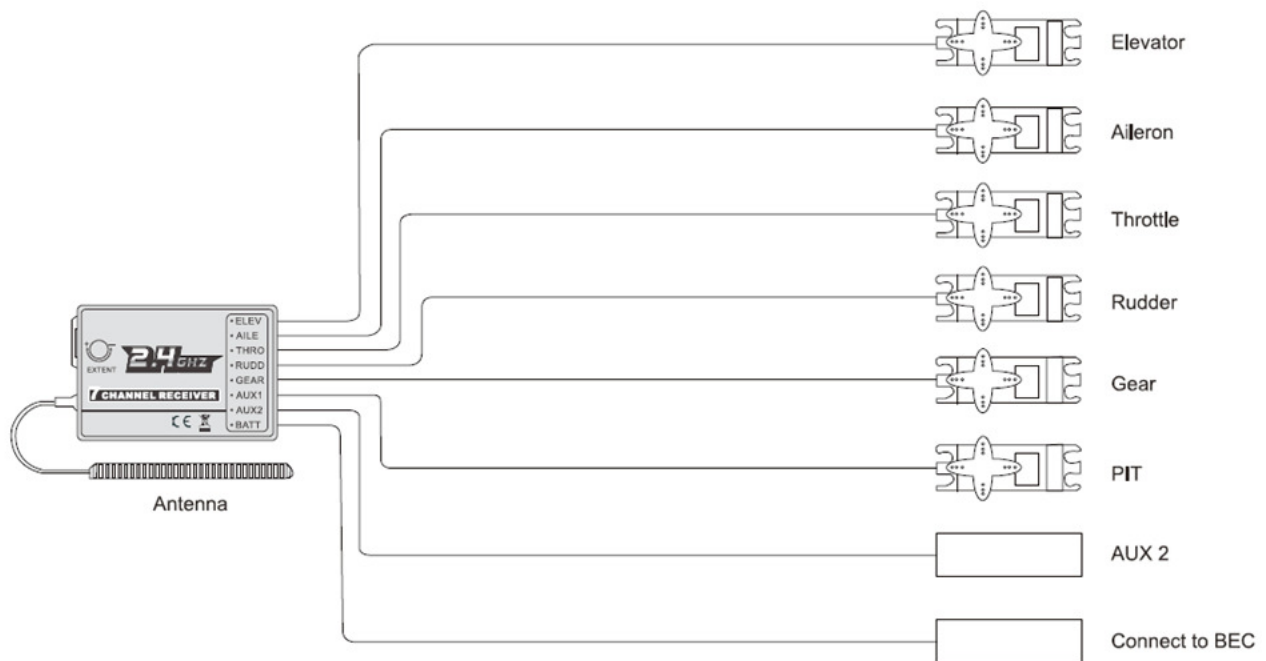
Stick destro Traslazione dx sx e avanti indietro (Piatto ciclico)

Switch ON / OFF

Trim Elevator

Trim Rudder

Trim Aileron

POSIZIONE DIP SWITCH

COLLEGAMENTI RICEVENTE

FUNZIONI DEL RADIOCOMANDO

POSIZIONE PREDEFINITA DIP SWITCH PER ELICOTTERO E-RAZOR

La posizione predefinita per tutti i DIP switch è in alto (OFF) a parte gli switch 3 e 4 in basso (ON).

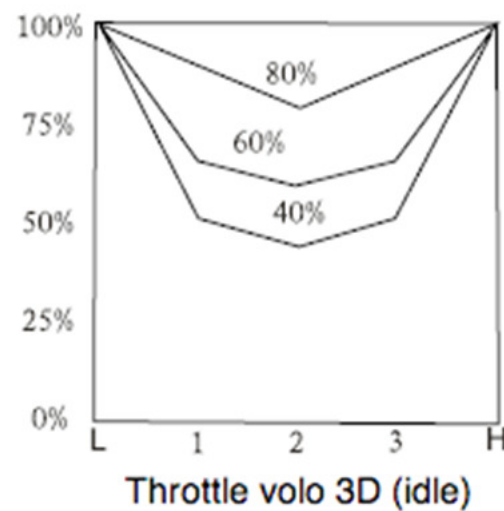
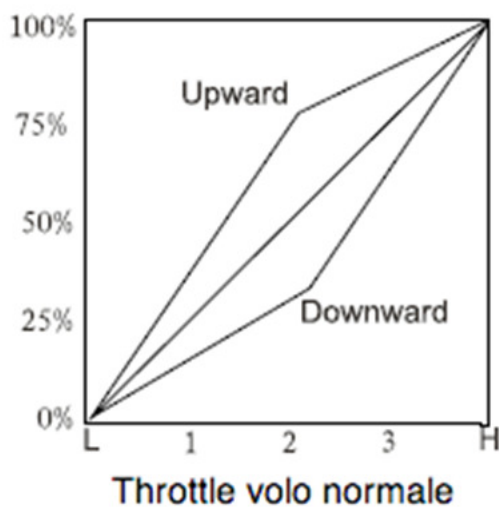
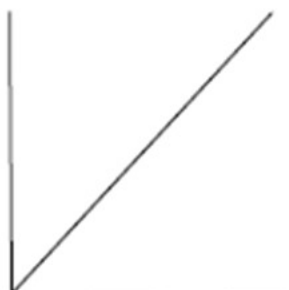
REGOLAZIONE PITCH PER VOLO NORMALE E 3D (IDLE) - DIP SWITCH PLT/PIT

Portare su ON (basso) lo switch 9 (PLT/PIT) e su OFF gli switch 8 (EXP) e 10 (RUDD MIX/GYRO SENS). Portare le manopole V1 e V2 nella posizione 0 (ore 12).
La manopola V1 regola il Pitch minimo in volo normale, mentre la manopola V2 regola il range max/min del Pitch in volo 3d (idle).
Alcuni valori d'esempio per V2 in base alla posizione:
ore 9: +/- 5 gradi, ore 12: +/- 10 gradi, ore 3: +/- 12 gradi
Alcuni valori d'esempio per V1 in base alla posizione:
ore 9: -6 gradi, ore 10: -4 gradi, ore 11: -3 gradi, ore 12: -2 gradi, ore 1: 0 gradi, ore 2: +1 grado, ore 3: +2 gradi.
Una volta settati i valori desiderati riportare lo switch PLT/PIT su OFF (alto).

REGOLAZIONE SENSIBILITA' GIROSCOPIO E MISCELATORE

Portare su ON (basso) lo switch 10 (RUDD MIX/GYRO SENS) e su OFF gli switch 8 e 9. Portare le manopole V1 e V2 nella posizione 0 (ore 12).
La manopola V1 regola il guadagno del giroscopio, la manopola V2 il miscelatore (Revo Mix).
Una volta impostati i valori desiderati riportare lo switch su OFF.

REGOLAZIONE CURVA THROTTLE E FUNZIONAMENTO ESPONENZIALE SERVOCOMANDI

Portare su ON (basso) lo switch 8 (EXP) e su OFF gli switch 9 e 10. Portare le manopole V1 e V2 nella posizione 0 (ore 12).
Portare lo switch per la selezione della modalità di volo su Normale.
Girando verso destra (+) la manopola V1 si sposta il punto centrale della curva del throttle fino all'80%. Viceversa girandola a sinistra (-), il punto centrale della curva del throttle si abbassa fino al 40%.
Portare ora lo switch per la selezione della modalità di volo su 3D (idle).
La posizione 0 di V1 (ore 12) corrisponde al 60% di throttle. Agendo sulla manopola V1 si può variare tale valore dal 40% all'80%.

Per regolare la risposta dei servocomandi, invece, agire sulla manopola V2. In posizione 0 la curva è lineare. Portando V2 verso destra (+) la curva diventa esponenziale. Portando V2 verso sinistra (-) la curva diventa esponenziale inversa.

V2 = 0

V2 (+)

V2(-)

SETTAGGI INIZIALI CONSIGLIATI

Verificare che gli switch EXP, PLT/PIT, RUD MIX/GYRO SENSE siano tutti verso l'alto (OFF).
Accendere la radio e attendere fino a che i led smettono di lampeggiare.

EXP: Impostare V1 (manopola destra) sulle ore 3, V2 (manopola sinistra) sulle ore 10.
Portare lo switch EXP in basso (ON), attendere un paio di secondi, poi alzare di nuovo lo switch per memorizzare i parametri.

PLT/PIT: Impostare V1 sulle ore 10 e V2 sulle 12.
Portare lo switch PLT/PIT in basso, attendere un paio di secondi, poi alzare di nuovo lo switch per memorizzare i parametri.

RUD MIX/GYRO SENS: Girare V2 in senso antiorario fino a fine corsa (ore 7 circa). Impostare V1 sulle ore 2.
Portare lo switch RUD MIX/GYRO SENS in basso, attendere un paio di secondi, poi alzare di nuovo lo switch per memorizzare i parametri.

SEQUENZA ACCENSIONE RADIOCOMANDO E ELICOTTERO
Attenzione! Questa procedura va seguita scrupolosamente per la vostra sicurezza.

La radio e la ricevente si abbinano ogni volta che sono alimentate. Il radiocomando manda il segnale di binding (codice accoppiamento con la ricevente) per circa 12 secondi dopo l'accensione. Occorre pertanto collegare la batteria dell'elicottero in questa finestra temporale. Se la ricevente non fosse accesa in questo intervallo (o addirittura prima dell'accensione della radio), il giroscopio andrebbe in time out e non s’inizializzerebbe correttamente (led rosso blu lampeggiante). Se invece la procedura è eseguita correttamente, il led del giroscopio diventa blu fisso.

1. Verificare che sia lo switch GEAR che lo switch volo 3D siano abbassati (lontani da voi che avete la radio in mano). QUESTO PUNTO E' IMPORTANTISSIMO PER LA SICUREZZA.
2. Verificare che lo stick del collettivo/throttle sia completamente abbassato e il relativo trim sia in posizione centrale.
3. Accendere SEMPRE PRIMA LA RADIO e contare fino a cinque.
4. Collegare la batteria dell'elicottero e non toccarlo (il led del giroscopio lampeggia rosso quando si sta impostando).
5. Se il giroscopio s’inizializza correttamente, il led diventa fisso blu. Altrimenti lampeggerà alternando blu e rosso. Se così fosse scollegare velocemente la batteria dell'elicottero e ricollegarla per far rieseguire la procedura. Se ancora non funzionasse, ripetere la procedura dall'inizio.
6. Il comando throttle non funzionerà ancora fino a che non tirerete verso di voi lo switch GEAR e lo riabbasserete (nuova procedura di sicurezza). A questo punto l'elicottero è pronto per il volo.

REGOLAZIONE LUNGHEZZA E TENSIONE STICK

Per regolare la lunghezza degli stick, sbloccarli con una chiave a brugola di 1,5 mm. Poi girare lo stick in senso orario o antiorario per regolarne la lunghezza. Una volta impostata la lunghezza desiderata, bloccare lo stick con la chiave a brugola.

Per regolare la tensione degli stick, rimuovere le batterie e le quattro viti sul retro facendo attenzione a non rompere nulla. Rimuovere la scheda PCB e regolare le viti in base alla tensione desiderata (in senso orario per indurire, in senso antiorario per ammorbidire).

TEST DI CONTROLLO

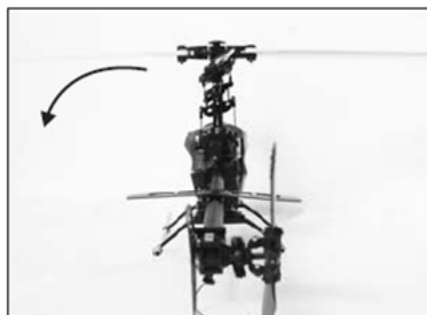
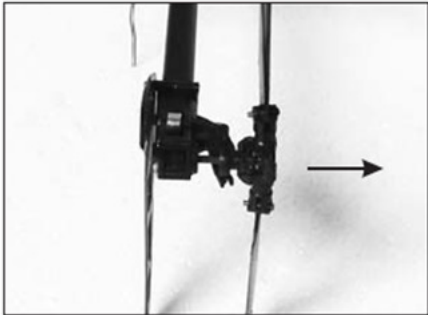
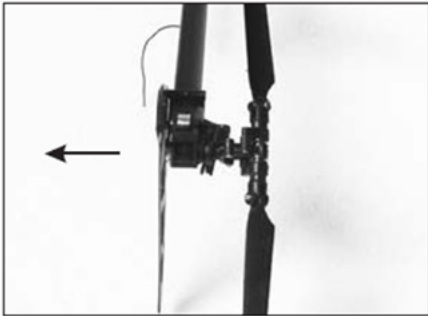
Benché ogni elicottero sia controllato e testato in fabbrica, è una buona idea spendere qualche minuto per testare i comandi prima di ogni volo per assicurarsi che nessun servocomando o altra parte in movimento sia danneggiata o non risponda correttamente.
Prima di procedere, disconnettere i tre cavi che collegano motore ed ESC. Non è sicuro eseguire il test di controllo con il motore collegato all'ESC.

Posizionarsi di fianco all'elicottero. Muovere lo stick del collettivo (stick sinistro) verso l'alto e il basso. Quando lo stick è spinto in alto, il piatto oscillante dovrebbe alzarsi, aumentando il passo delle ali del rotore principale.

Abbassandolo, viceversa, il piatto dovrebbe abbassarsi decrementando il passo delle ali.

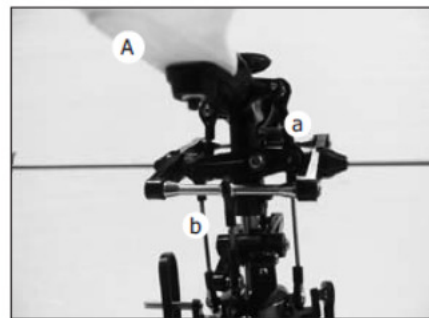
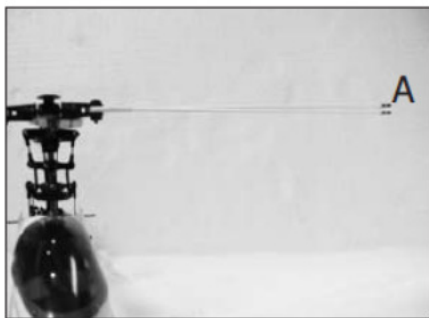
Sempre mantenendosi sul fianco dell'elicottero, muovere lo stick destro verso l'alto e il basso per controllare il comando elevator. Quando lo stick è spinto avanti, il piatto oscillante dovrebbe inclinarsi in avanti.

Viceversa, tirando indietro lo stick, il piatto dovrebbe inclinarsi in dietro.

Adesso posizionatevi dietro all'elicottero (il rotore di coda è proprio davanti a voi). Muovete a destra e sinistra il controllo dell'aileron (stick destro). Il piatto oscillante deve inclinarsi verso destra o sinistra, in base al movimento dello stick.

Infine, sempre guardando l'elicottero dal retro, muovete lo stick sinistro a destra e sinistra e verificate il movimento del rotore di coda.

PROCEDURA DI ALLINEAMENTO PALE ROTORE PRINCIPALE

ATTENZIONE: Mantenere sempre una distanza di sicurezza (7/10 metri) quando si stanno regolando le ali del rotore principale!

La corretta regolazione delle ali del rotore principale è fondamentale per ottenere buone performance durante il volo. Se le ali non fossero in equilibrio, potrebbero causare vibrazioni, instabilità e perdita di potenza dovuta a un'aumentata resistenza. Benché ogni elicottero sia tarato correttamente dal produttore, regolazioni minime potrebbero essere necessarie in seguito alla spedizione del modello o quando le ali fossero state sostituite o riparate.

Attenersi quindi ai seguenti suggerimenti per regolarle correttamente.
Prima di procedere con un volo di prova di un modello nuovo o al quale siano state apportate modifiche o riparazioni, assicuratevi che le pale del rotore principale siano state correttamente installate e fissate. I dadi delle pale del rotore principale dovrebbero essere stretti in modo che le stesse possano muoversi solo leggermente all'interno del supporto applicando una pressione moderata. Non lasciare mai che le stesse possano muoversi liberamente nel supporto (in tal caso stringere opportunamente il dado).
Dopo aver alimentato il modello e aver aspettato il tempo necessario affinché l'ESC e il giroscopio si siano correttamente inizializzati, aumentare la velocità di rotazione del motore. E' possibile vedere se le ali sono allineate sia lasciando il modello a terra che alzandolo a livello degli occhi. Eventualmente potete anche farvi aiutare da un amico in questa fase. Ricordate ancora di mantenere una distanza di sicurezza (7/10 metri) dall'elicottero durante questa procedura per la vostra sicurezza.
Se le ali non fossero allineate, prendete nota di qual è più alta e quale più bassa grazie al nastro adesivo colorato applicato su una sola ala.
Per regolare l'allineamento utilizzare le aste collegate al rotore principale. Effettuare piccole regolazioni su entrambi i lati e verificare di volta in volta il nuovo settaggio. Se necessario ripetere l'operazione.
Una volta fatti i necessari aggiustamenti, l'elicottero volerà stabilmente e senza scossoni.

ATTENZIONE!

Questo elicottero non è un giocattolo. L'utilizzo non corretto può causare lesioni anche gravi o danneggiare le cose che vi sono vicine. Se siete un neofita del volo RC vi suggeriamo caldamente di trovare un pilota con esperienza che possa assistervi durante i primi passi.

1. E' assolutamente necessario leggere tutto questo manuale prima di utilizzare l'elicottero. E' altresì necessario verificare che tutti i sistemi di controllo e i collegamenti meccanici funzionino correttamente prima di qualsiasi volo. La sicurezza deve essere messa al primo posto.
2. Dato che l'elicottero vola a velocità molto sostenuta, potrebbe essere causa di pericolo. Per questo motivo la scelta di un adeguato campo di volo riveste una scelta fondamentale.
3. Non volare mai vicino a gruppi di persone, cavi dell'alta tensione o alberi per assicurare la vostra e l'altrui sicurezza.
4. Non volare con cattivo tempo (pioggia, temporali) per motivi di sicurezza.
5. Ai principianti è consigliabile volare in un'area aperta, sgombra da ostacoli, e utilizzare il set di training per la pratica. In tal modo l'elicottero è in parte protetto e gli eventuali danni causati da manovre errate potranno essere limitati.

ELENCO PARTI DI RICAMBIO DY8919

PRO 2051 Pale fibra di carbonio 205 mm
PRO 2052 Pale fibra di vetro 205 mm
ERZ1-001 Palette plastica fly bar e pale rotore coda
ERZ1-002 Canopy (fusoliera)
ERZ1-003 Telaio principale
ERZ1-004 Supporti fissaggio fusoliera
ERZ1-005 Set rotore coda
ERZ1-006 Ruote per trasmissione a cinghia
ERZ1-007 Ingranaggio principale
ERZ1-008 Stabilizzatori orizzontale e verticale
ERZ1-009 Cinghia trasmissione
ERZ1-010 Supporto pale rotore principale
ERZ1-011 Bracci controllo movimento rotore coda
ERZ1-012 Blocco cuscinetti
ERZ1-013 Fascetta fissaggio
ERZ1-014 Albero rotore principale
ERZ1-015 O-Ring
ERZ1-016 Supporti fissaggio pale rotore coda
ERZ1-017 Set pattini atterraggio
ERZ1-018 Tubo coda
ERZ1-019 Supporti fissaggio pale rotore principale
ERZ1-020 Fly bar
ERZ1-021 Albero rotore coda
ERZ1-022 Testa rotore principale
ERZ1-023 Seesaw
ERZ1-024 Aste fissaggio tubo coda
ERZ1-025 Asta servocomando rotore coda
ERZ1-026 Cuscinetti 1,5x4x1,1 mm
ERZ1-027 Cuscinetti 3x6x2,5 mm
ERZ1-028 Cuscinetti 2,5x6x2,6 mm
ERZ1-029 Aste collegamento
ERZ1-030 Cuscinetti monodirezionali 3x6,5x6 mm e 6x10x3 mm
ERZ1-031 Pignone motore
ERZ1-032 Set base washout
ERZ1-033 Supporto rotore coda
ERZ1-034 Bracci controllo washout
ERZ1-035 Supporto montaggio motore
ERZ1-036 Albero collegamento supporti pale principali
ERZ1-037 Piatto oscillante
ERZ1-038 Bracci testa rotore
ERZ1-039 Componenti flybar
ERZ1-040 Sfere fissaggio
ERZ1-041 Viti varie misure
ERZ1-042 Viti varie misure
ERZ1-043 Rondelle varie misure
ERZ1-044 Testa rotore completa
ERZ1-045 Cacciavite esagonale e frena filetti
DYC-1002 Caricatore bilanciato
DY-1002 Servocomando 7g
DY-1018 Giroscopio Head Lock
DY-1014 ESC 12A
DYM-0012 Motore Brushless
DYT-1013 Radio 6ch 35/36 MHz
DYT-1014 Radio 6ch 40/41 MHz
DYT-1015 Radio 6ch 72 MHz
DY-6008 Batteria Li-Po 7,4V 850mAh 15C
DYR-1001 Ricevente 35/36 MHz
DYR-1004 Ricevente 40/41 MHz
DYR-1007 Ricevente 72 MHz
DYA-0001 Adattatore AC DC Europa

Pro.2051
205mm Carbon Fibre blade

Pro.2052
205mm Fibre glass blade

Plastic paddle and Tail blade

Canopy set

Main frame set

Canopy mount part

Tail driven set

Belt wheel

Main gear set

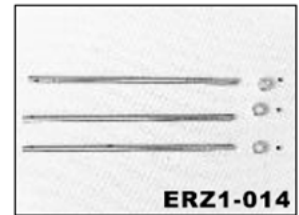
Vertical and horizontal tail blade set

Belt

Blade holder

Tail blade controlling set

Bearing block

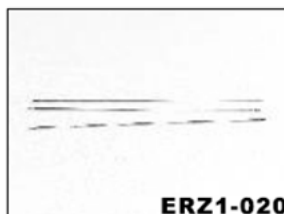
Hook loop fastening tape

Main shaft set and Tail blade main shaft set

O-ring

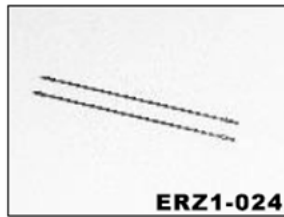
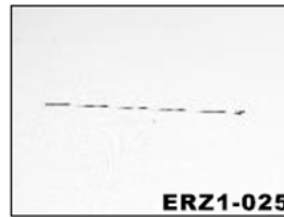
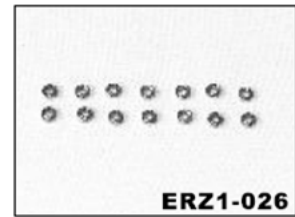
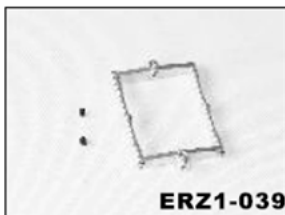
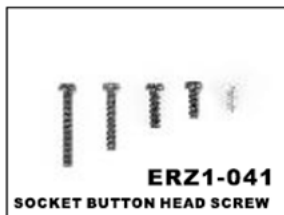
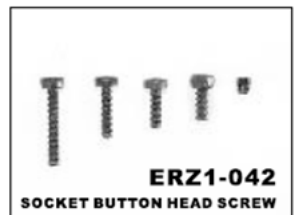
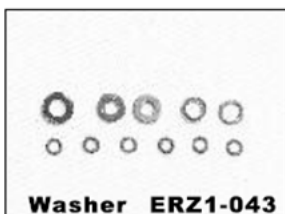
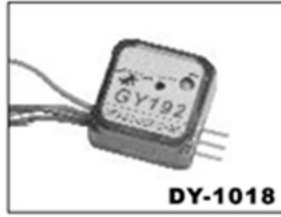
Tail blade clamp set

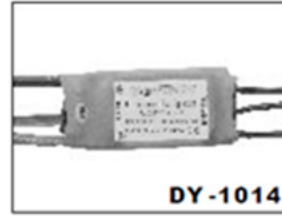
Landing skid set

Tail boom set

Main blade clamp set

Fly bar

Tail blade main shaft set

Main blade housing

ERZ1-023
Seesaw
ERZ1-024
Tail driven pedestal set
ERZ1-025
Tail servo control push rod set
ERZ1-026
Bearing 1.5x4x1.1mm
ERZ1-027
Bearing 3x6x2.5mm
ERZ1-028
Bearing 2.5x6x2.6mm
ERZ1-029
Connecting rod
ERZ1-030
One-way bearing
ø3x6.5mmx6 ø6x10mmx3
ERZ1-031
Motor gear
ERZ1-032
Washout base set
ERZ1-033
Tail rotor housing
ERZ1-034
Washout control arm
ERZ1-035
Motor mount set
ERZ1-036
Feathering shaft set
ERZ1-037
Swash plate set
ERZ1-038
Sf-arm set
ERZ1-039
Fly bar caddles
ERZ1-040
Linkage ball
ERZ1-041
SOCKET BUTTON HEAD SCREW
ø1.5x10mmx3 ø1.5x8mmx8
ø1.5x5mmx22 ø1.5x4mmx23
ø1.3x3mmx2
ERZ1-042
SOCKET BUTTON HEAD SCREW
ø2x12mmx3 ø2x8mmx1
ø2x6mmx22 ø2x5mmx6
ø2x2mmx4
Washer ERZ1-043
ø2.6x4.5x0.3mmx1
ø2.1x4x0.5mmx2
ø2.1x3.5x0.3mmx2
ø1.6x3x0.3mmx6
ERZ1-044
Complete Head System
ERZ1-045
Hexagon Screw Driver & Thread lock
DYC-1002
Balance charger

7g Servo

DY-1018

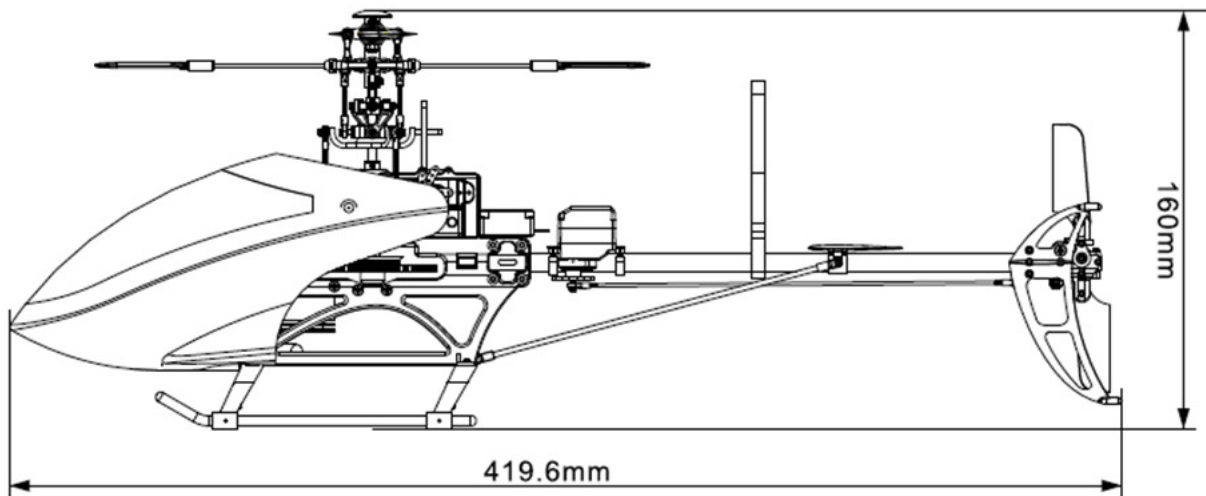
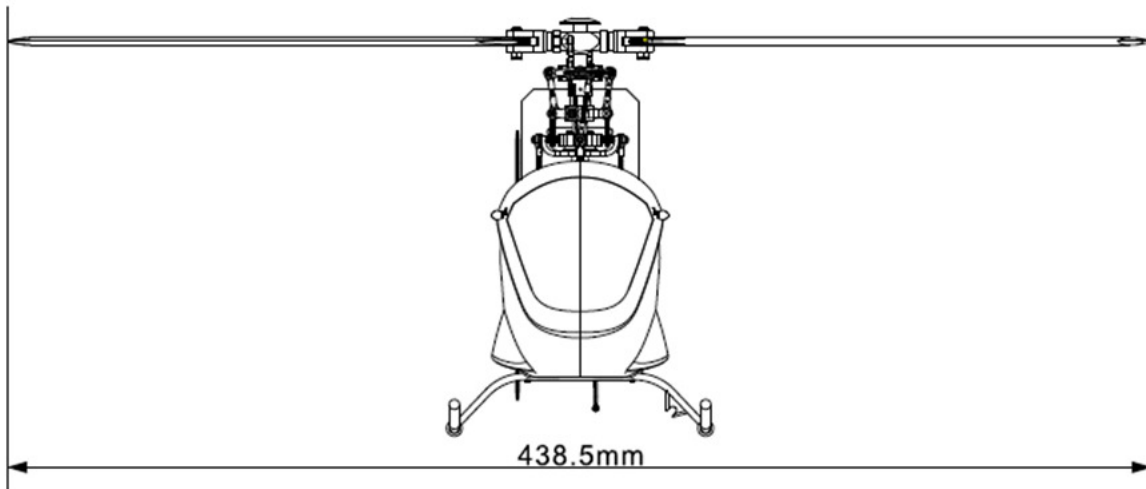
Gy192 Head Lock Gyro

12A ESC

Brushless Motor

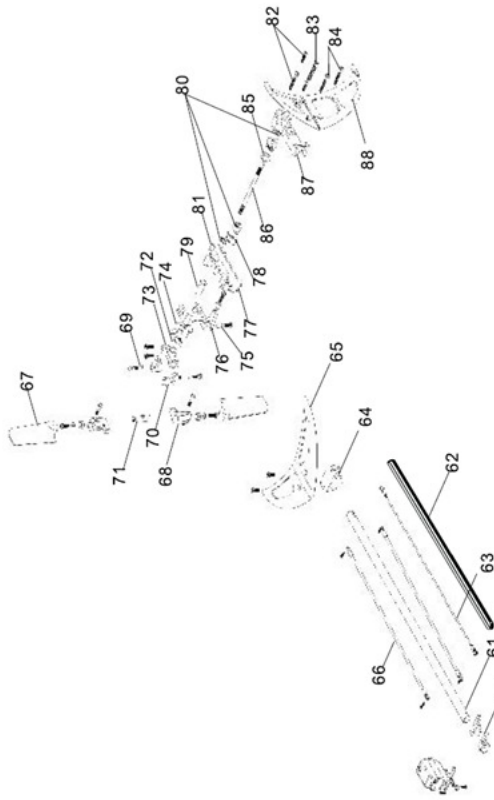
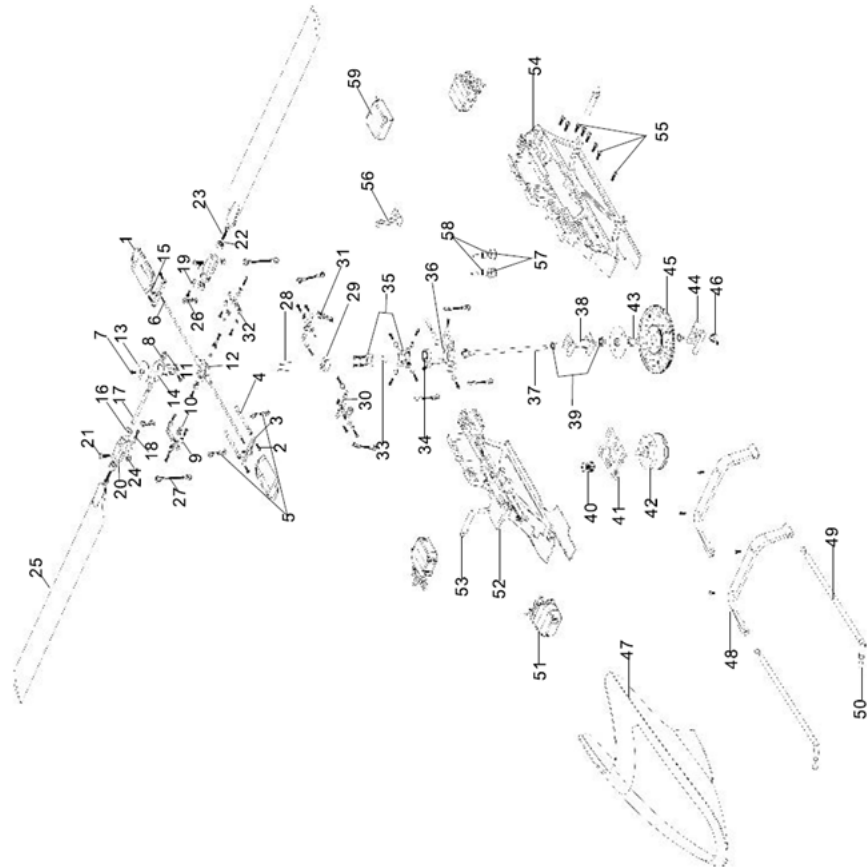
6CH Transmitter
DYT-1013 35MHZ/36MHZ
DYT-1014 40MHZ/41MHZ
DYT-1015 72MHZ

7.4V 850MAH 15C Li-Po battery

6CH Receiver
DYR-1001 35MHZ/36MHZ
DYR-1004 40MHZ/41MHZ
DYR-1007 72MHZ

Adaptor
DYA-0001 EU
DYA-0002 UL
DYA-0003 UK
DYA-0004 AU
DYA-0005 KR

ESPLOSO

1. Palette Fly Bar
2. Vite a croce
3. Braccio montaggio Fly Bar
4. Componente montaggio Fly Bar
5. Aste collegamento washout control arm
6. Fly Bar
7. Vite M1.5x4 mm
8. O-Ring
9. Sfera
10. Rondella 1.6x2.7.0.3 mm
11. Rondella
12. Supporto seesaw Fly Bar
13. Placchetta testa rotore
14. Testa rotore
15. Viti
16. Cuscinetto 2.5x6x3 mm
17. Albero connessione supporti pale rotore principale
18. Vite a croce
19. Sfera
20. Supporti fissaggio pale principali
21. Vite M2x10 mm
22. Rondelle rame albero connessione pale rotore principale
23. Vite M2x6 mm
24. Dado nylon
25. Pala rotore principale
26. Asta collegamento pale principali e braccio sf
27. Asta collegamento piatto oscillante e braccio sf
28. Ago montaggio washout base
29. Washout base
30. Braccio leva controllo stabilizzatore
31. Connettore leva controllo stabilizzatore
32. Washout control arm
33. Sfera piatto oscillante
34. Cuscinetto 6 mm
35. Anello interno piatto oscillante
36. Anello esterno piatto oscillante
37. Albero principale
38. Cuscinetto supporto albero principale (parte superiore)
39. Cuscinetto centripeto 3x6x2.5 mm
40. Pignone motore
41. Supporto motore
42. Motore brushless
43. Cuscinetto monodirezionale 3x6x2.5 mm
44. Cuscinetto supporto albero principale (parte inferiore)
45. Ingranaggio principale
46. Anello alluminio supporto albero principale
47. Canopy (fusoliera)
48. Pattini atterraggio
49. Tubi alluminio pattini atterraggio
50. Tappo chiusura tubi pattini atterraggio
51. Micro servocomandi
52. Telaio principale, parte destra
53. Supporto montaggio canopy
54. Telaio principale, parte sinistra
55. Vite M2x6 mm
56. Supporto anti rotazione piatto oscillante
57. Ruote trasmissione a cinghia
58. Cuscinetto 2x5x2.5 mm
59. Giroscopio
60. Supporto servocomando rotore
61. Tubo coda
62. Cinghia trasmissione
63. Asta collegamento servocomando rotore
64. Supporto stabilizzatore orizzontale
65. Stabilizzatore orizzontale
66. Aste supporto tubo coda
67. Rotore coda
68. Supporto rotore coda
69. Anello rame 1.5x2.4x6 mm
70. Leva comando rotore coda
71. Alloggiamento rotore coda
72. Cuscinetto 3x6x2.5 mm
73. Comando rotore coda
74. Anello oscillante
75. Anello rame 2x2.75x4.8 mm
76. Forcina controllo passo rotore coda
77. Ruota cinghia dentata
78. Set ruota cinghia dentata
79. Perno rame argento
80. Cuscinetto 2x5x2.5 mm
81. Telaietto destro rotore coda
82. Vite M1.5x8 mm
83. Vite M2x10 mm
84. Vite M1.5x10 mm
85. Ruota dentata coda

86. Albero rotore coda
87. Telaioetto sinistro rotore coda
88. Stabilizzatore verticale

1. Fly bar paddle
2. Cross screw
3. Mount arm
4. Ball part connection part
5. Linkage rod of washout control arm and fly bar caddles
6. Fly bar
7. Socket screw M1.5x4
8. O shape circle
9. Ball part
10. Washer ø1.6x2.7x0.3
11. Washer
12. Flybar seesaw holder
13. Brake plate
14. Main rotor housing
15. Set screw
16. Bearing 2.5x6x3
17. Main rotor feathering shaft
18. Cross screw
19. Ball part
20. Main blade grip
21. Socket screw M2x10
22. Feathering shaft copper washers
23. Socket screw M2x6
24. Nylon nut
25. Main rotor blade
26. Linkage rod of main blade grips and sf-arm
27. Linkage rod of swash plate and sf-arm
28. Washout case mounting heedle
29. Washout base
30. Stabilizer control lever arm
31. Stabilizer control arm connecting part
32. Washout control arm
33. Swash plate control ball
34. Bearing ø6
35. Inner swash plate ring
36. Outer swash plate ring
37. Main shaft
38. Main shaft bearing mount(up)
39. Certripetal bearing 3x6x2.5
40. Motor gear
41. Motor mount
42. Brushless motor
43. One way bearing 3x6x2.5
44. Main shaft bearing mount(down)
45. Main gear
46. Main shaft mount aluminum ring
47. Canopy
48. Landing skid
49. Landing skid aluminum pipe
50. Skid pipe cover
51. Micro servos
52. Main frame(right)
53. Canopy mount part
54. Main frame(left)
55. Socket screw M2x6
56. Swash plate anti rotation bracket
57. Belt wheel set
58. Bearing 2x5x2.5
59. Gyro
60. Tail servo mount
61. Tail boom
62. Belt
63. Tail servo linkage rob
64. Horizontal stabilizer bracket
65. Horizontal stabilizer
66. Brace rod
67. Tail rotor
68. Tail rotor holder
69. Copper ring ø1.5x2.4x6
70. Tail control lever
71. Tail rotor housing
72. Bearing 3x6x2.5
73. Tail pusher
74. Swing ring
75. Copper ring ø2x2.75x4.8
76. Tail pitch fork
77. Belt wheel
78. Belt wheel set
79. Copper sliver
80. Bearing 2x5x2.5
81. Tail case right
82. Socket screw M1.5x8
83. Socket screw M2x10
84. Socket screw M1.5x10
85. Tail belt wheel
86. Tail feathering shaft
87. Tail case left
88. Vertical stabilizer

LEGGERE E CONSERVARE

Il modello radiocomandato è equipaggiato con un circuito alimentato da un pacco batterie (incluse) tipo Li-PO 7.4V, 850 mAh complessivi, per l'elicottero e da 8 pile tipo AA LR6 1,5V per il radiocomando (non incluse nella confezione).

Smaltire le batterie esaurite secondo le disposizioni locali vigenti. Non buttare tra i rifiuti domestici.

Smaltire il modello separatamente dai rifiuti domestici, secondo le disposizioni locali vigenti. Riconsegnare il prodotto presso il luogo di acquisto o conferirlo presso l'apposito centro locale di raccolta. Tutti gli apparecchi elettrici ed elettronici possono contenere sostanze dannose per l'ambiente e al salute umana se non smaltite correttamente. Sono previste sanzioni in caso di smaltimento abusivo nel territorio della CEE.

Dichiarazione di conformità secondo la Direttiva R&TTE

Con la presente si dichiara che il prodotto è conforme ai requisiti essenziali a ogni prescrizione pertinente della Direttiva 1999/5/CE (R&TTE).

Hornby Italia Srl non si assume alcuna responsabilità in caso di modifiche e/o manomissione del modello.